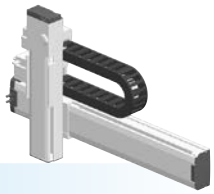
MXYx 2軸/ZFL10



●XZタイプ ●ケーブルベア ●Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)

注文型式

MXYx - C - □ - □ - ZFL10 - □ - □ - RCX320-2 - □ - R - □ - □ - □ - □

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZR軸	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		F1 F3	15～105cm		15～35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.626

基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成※1	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3(減速比)	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150～1050 mm	150～350 mm
ロボットケーブル長	標準:3.5 m　オプション:5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

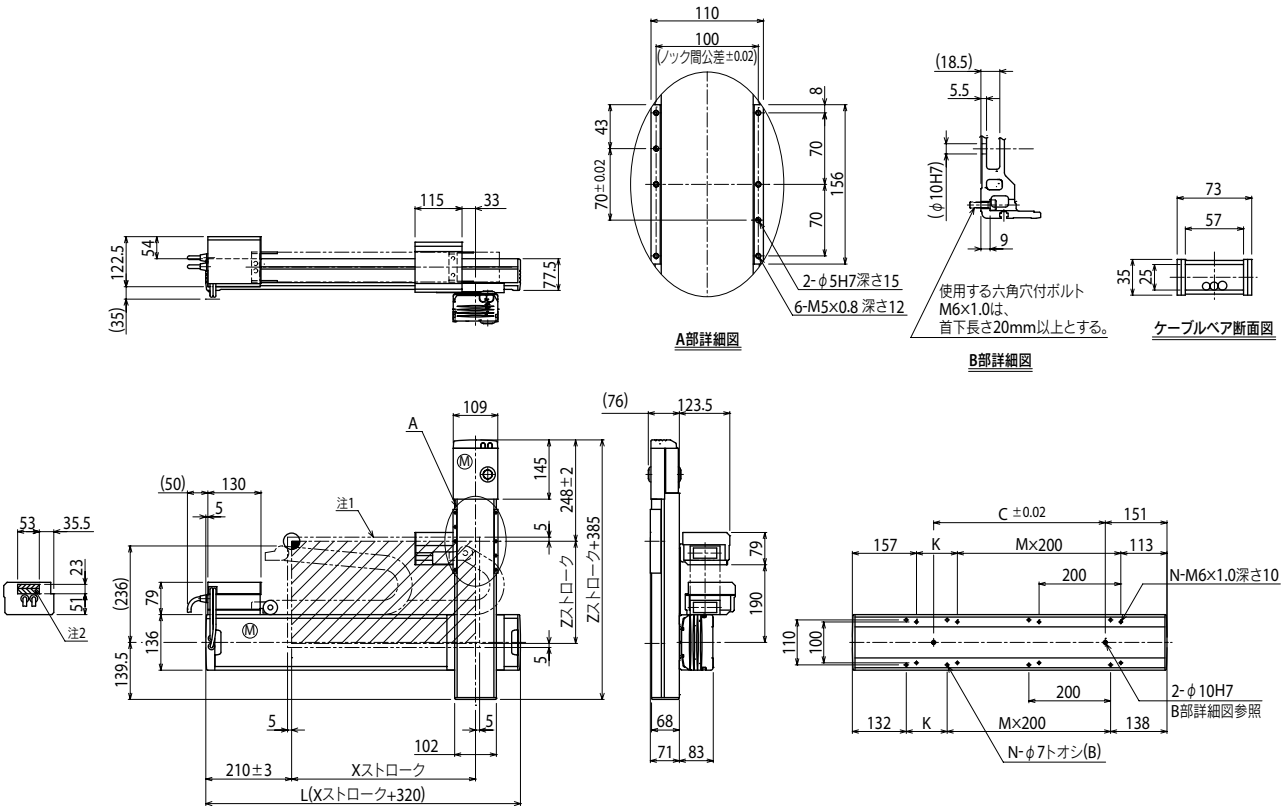
最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm) 150～350
150～1050	15

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

MXYx 2軸/ZFL10 F1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

Zストローク		150	250	350				
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)	X軸	1200			960	780	600	540
	速度設定	—			80%	65%	50%	45%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320▶626